

日本国特許庁  
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日 2003年 2月27日  
Date of Application:

出願番号 特願2003-051790  
Application Number:  
[ST. 10/C]: [JP 2003-051790]

出願人 株式会社日本自動車部品総合研究所  
Applicant(s): 株式会社デンソー

2004年 1月 5日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

今井 康



【書類名】 特許願

【整理番号】 PSN726

【提出日】 平成15年 2月27日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H02N 2/00

【発明者】

【住所又は居所】 愛知県西尾市下羽角町岩谷 1 4 番地 株式会社日本自動車部品総合研究所内

【氏名】 深川 康弘

【発明者】

【住所又は居所】 愛知県西尾市下羽角町岩谷 1 4 番地 株式会社日本自動車部品総合研究所内

【氏名】 榊原 康行

【発明者】

【住所又は居所】 愛知県刈谷市昭和町 1 丁目 1 番地 株式会社デンソー内

【氏名】 竹本 英嗣

【特許出願人】

【識別番号】 000004695

【氏名又は名称】 株式会社日本自動車部品総合研究所

【特許出願人】

【識別番号】 000004260

【氏名又は名称】 株式会社デンソー

【代理人】

【識別番号】 100106149

【弁理士】

【氏名又は名称】 矢作 和行

【電話番号】 052-220-1100

## 【手数料の表示】

【予納台帳番号】 010331

【納付金額】 21,000円

## 【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 ピエゾアクチュエータ駆動回路

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 充放電することで駆動するピエゾスタックを所定の充電期間内に充電する充電手段と、

前記充電手段によって所定の充電期間に充電される充電量を算出する演算手段と、

前記演算手段によって算出された充電量と目標充電量とを比較し、その差分に応じて次回充電行程における充電量を補正する駆動制御手段とを備えていることを特徴とするピエゾアクチュエータ駆動回路。

【請求項 2】 前記演算手段により算出された充電量は、前記ピエゾスタックへ流れる充電電流と充電電圧とを充電行程中測定し、測定した充電電流と充電電圧の積を時間積分した充電エネルギーであることを特徴とする請求項 1 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回路。

【請求項 3】 前記充電手段は、

前記ピエゾスタックに直流電源からインダクタを介して通電する第 1 の通電経路を有し、前記第 1 の通電経路にはその途中に設けられてオンオフを繰り返すスイッチング素子のオン期間に漸増する充電電流を流し、

前記直流電源および前記スイッチング素子をバイパスして、前記インダクタから前記ピエゾスタックに通電する第 2 の通電経路を有し、前記スイッチング素子のオフ期間に漸減する充電電流をフライホイール作用で流す多重スイッチング方式であって、

前記スイッチング素子は、前記所定の充電期間中、前記駆動制御手段によって所定のオン期間の長さでオンオフ制御されるとともに、

前記駆動制御手段は、前記差分に応じて前記所定のオン期間の長さを補正することを特徴とする請求項 1 または請求項 2 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回路。

【請求項 4】 前記所定のオン期間は、目標充電量に基いて予め設定された所定期間であることを特徴とする請求項 3 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回



路。

【請求項 5】 前記スイッチング素子のオン期間からオフ期間に切換わるときの充電電流を検出する電流検出手段を備え、

前記駆動制御手段は、前記所定の充電期間中の少なくとも 1 回目の充電行程におけるオン期間を、検出された充電電流が予め設定された電流値になるまでとするとともに、

次回充電行程において、前記設定された電流値を、前記差分に応じて補正することを特徴とする請求項 3 に記載のピエゾアクチュエータ駆動回路。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、ピエゾアクチュエータ駆動回路に関する。

【0002】

【従来の技術】

ピエゾアクチュエータは P Z T 等の圧電材料の圧電作用を利用したもので、容量性素子であるピエゾスタックが充放電により伸長または縮小してピストン等を直線動する。例えば、内燃機関の燃料噴射装置において、燃料噴射用のインジェクタの開閉弁の切り替えをピエゾアクチュエータにより行うものが知られている。

【0003】

ピエゾアクチュエータには温度特性があり、ピエゾスタックの静電容量が温度によって変化する。ピエゾスタックの伸縮または変位に基くピエゾアクチュエータの変位量も温度によって変化する。この温度特性は、ピエゾアクチュエータ駆動回路によってピエゾスタックへ投入されるエネルギーを一定に保つことで補償されることが知られている。これを利用してピエゾアクチュエータを駆動するピエゾアクチュエータ駆動回路がある（特許文献 1、特許文献 2）。

【0004】

特許文献 1 の開示する技術では、ピエゾスタックの電圧と電流を測定してエネルギーを求め、一定のエネルギーに到達するかもしくは超えた時点で充電動作を終了

する。

#### 【0005】

特許文献2の開示する技術にて、我々は、ピエゾアクチュエータの変位量の温度特性を補償する駆動方法として、略一定エネルギーでピエゾスタックを駆動制御する方法を提案した。図10に駆動回路を示す。なお、図10では内燃機関における1気筒分のピエゾアクチュエータ駆動回路として示してある。図11はこの駆動回路におけるピエゾスタックの充電制御の一例であって、ピエゾスタックの温度特性によって静電容量値が変化した場合を比較して示してある。図11(a)、図11(b)、および図11(c)において、ピエゾスタックの静電容量値はそれぞれ $6\mu\text{F}$ 、 $8\mu\text{F}$ 、 $10\mu\text{F}$ である。ピエゾアクチュエータ駆動回路は、図10に示すように、ピエゾスタック7に直流電源11からスイッチング素子14およびインダクタ16を介して通電するピエゾスタックへの第1の通電経路と、直流電源11およびスイッチング素子14をバイパスしてインダクタ16からピエゾスタック7に通電する第2の通電経路とを有している。そして、第1の通電経路には、スイッチング素子14のオン期間に漸増する充電電流が流れ、第2の通電経路には、スイッチング素子14のオフ期間に漸減する充電電流がフライホイール作用で流れる。スイッチング素子14のオンオフを繰り返すことで、図11(a)に示すように、充電電流が漸増と漸減とを繰り返してピエゾスタック14の充電量が増加していき、ピエゾスタック7の両端間電圧が段階的に上昇していく。

#### 【0006】

ここで、充電動作中に、図11(a)～図11(c)に示すようにピエゾスタックの静電容量が増大したとすると、この状態は、ピエゾスタック7の両端間電圧の上昇速度を抑制する方向に作用する。このピエゾスタック7の両端間電圧の上昇速度に対する抑制方向の作用は、インダクタ16への印加電圧の低下速度を抑制する方向に作用する。したがって、全体的にみた充電電流の減少速度を抑制する方向に作用する。これはピエゾスタック7への充電速度を増大する方向に作用するから、ピエゾスタック7の静電容量が増大しても、ピエゾスタック7の両端間電圧の上昇速度はあまり抑制されない。全体的にみた充電電流についても、

ピエゾスタック 7 の静電容量が増大しても、減少速度はあまり抑制されない。

【0007】

さらに、ピエゾスタック 7 の両端間電圧の上昇速度の抑制作用は、ピエゾスタック 7 へのエネルギー供給速度を減少する方向に作用する。そして、充電電流の減少速度の抑制作用は、ピエゾスタック 7 へのエネルギー供給速度を増大する方向に作用する。その結果これらが相殺されることから、供給エネルギーの経時プロファイルはピエゾスタック 7 の静電容量の変動によらず、略一定となる（図 11（a）～図 11（c）参照）。

【0008】

この様して、特許文献 2 の従来技術では、ピエゾスタック 7 の静電容量の変化を検出して充電制御することなく、ピエゾスタック 7 への供給エネルギーをオープンループにて好適に制御し得る。

【0009】

【特許文献 1】

特表 2000-505176 号公報

【0010】

【特許文献 2】

特開 2002-136156 号公報

【0011】

【発明が解決しようとする課題】

特許文献 1 の開示による従来技術では、温度によりピエゾスタックの静電容量が変化した場合に、一定の供給エネルギーに到達する時間も変化してしまう。この到達時間が変化してしまうと、例えば燃料噴射用インジェクタの開閉弁のタイミングが変化し、結果として燃料噴射量が変わってしまうおそれがある。

【0012】

特許文献 2 の開示による従来技術では、オープンループ制御であるため、駆動回路の構成部品の公差やピエゾスタックの個体間バラツキ等の影響による一定供給エネルギー量の誤差を完全に除去することは難しい。また、ピエゾスタックに充電する充電量は、例えば燃料噴射用インジェクタでは近年排気ガス浄化の要請等

から、更に精度向上の要求があった。

【0013】

本発明は、このような事情を考慮してなされたものであり、したがってその目的は、個体間バラツキ等に係らず高精度にピエゾスタックを制御することができるピエゾアクチュエータ駆動回路を提供することにある。

【0014】

【課題を解決するための手段】

本発明の請求項1によれば、充放電することで駆動するピエゾスタックを所定の充電期間内に充電する充電手段と、充電手段によって所定の充電期間に充電される充電量を算出する演算手段と、演算手段によって算出された充電量と目標充電量とを比較し、その差分に応じて次回充電行程における充電量を補正する駆動制御手段とを備えている。

【0015】

これにより、予め設定された一定充電時間内で充電された充電量と目標充電量を比較し、次回充電行程にてその差に応じた補正を行なうので、ピエゾスタックの個体間バラツキ等の影響に係らず、ピエゾスタックに充電される充電量を正確に制御することが可能である。

【0016】

本発明の請求項2によれば、演算手段により算出された充電量は、ピエゾスタックへ流れる充電電流と充電電圧とを充電行程中測定し、測定した充電電流と充電電圧の積を時間積分した充電エネルギーである。

【0017】

これにより、ピエゾスタックに供給される充電電圧と充電電流をリアルタイムに計測し、かつ両者の積を時間積分した充電エネルギーを測定することで、ピエゾスタックの個体間バラツキ等の影響に係らず、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、目標充電量の一定エネルギーに制御することができる。

【0018】

本発明の請求項3によれば、充電手段は、ピエゾスタックに直流電源からイン



ダクタを介して通電する第1の通電経路を有し、第1の通電経路にはその途中に設けられてオンオフを繰り返すスイッチング素子のオン期間に漸増する充電電流を流し、直流電源およびスイッチング素子をバイパスしてインダクタからピエゾスタックに通電する第2の通電経路を有し、スイッチング素子のオフ期間に漸減する充電電流をフライホイール作用で流す多重スイッチング方式であって、スイッチング素子は、所定の充電期間中、駆動制御手段によって所定のオン期間の長さでオンオフ制御されるとともに、駆動制御手段は、差分に応じて所定のオン期間の長さを補正する。

#### 【0019】

多重スイッチング方式の場合、オン期間を予め設定された所定長さの一定値にすることで、温度によるピエゾスタックの静電容量変化の影響に係らず、ピエゾスタックへの充電エネルギー量を略一定にすることができる。その結果、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することが可能である。

#### 【0020】

さらに、その充電過程において例えば充電量としての充電エネルギーの測定結果と目標値とを比較し、その差に応じた充電量の補正方法として次回充電行程にてオン期間の所定長さを見直すことで、オンオフ1周期における充電電流のピーク値を補正することができるので、ピエゾスタックの個体間バラツキ等の影響に係らず、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値にさらに正確に制御することができる。

#### 【0021】

本発明の請求項4によれば、所定のオン期間は、目標充電量に基いて予め設定された所定期間であることが好ましい。所定のオン期間が一定のある値であっても、充電過程において測定された充電エネルギー量と目標値との差分に応じて、次回以降の充電行程中に充電すべき充電量を目標値に近づけることは可能である。ここで、所定のオン期間の長さが目標充電量に基いて予め設定された一定値の場合には、次回以降、僅かな充電行程の繰り返しで目標とする一定エネルギーに正確に制御することができる。

## 【0022】

本発明の請求項5によれば、スイッチング素子のオン期間からオフ期間に切りかわるときの充電電流を検出する電流検出手段を備え、駆動制御手段は、所定の充電期間中の少なくとも1回目の充電行程におけるオン期間を、検出された充電電流が予め設定された電流値になるまでとするとともに、次回充電行程において、設定された電流値を、差分に応じて補正する。

## 【0023】

これにより、充電過程において充電量と目標値とを比較し、その差に応じた充電量の補正方法として、次回充電行程にてオンオフ1周期における充電電流のピーク値を、設定された電流値から補正した値に見直すので、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することができる。

## 【0024】

## 【発明の実施の形態】

本発明のピエゾアクチュエータ駆動回路を、具体化した実施形態を図面に従って説明する。

## 【0025】

## (第1の実施形態)

図1は、本実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電気的構成を表す回路図である。図2は、図1に示すピエゾアクチュエータ駆動回路を適用し、ピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータが搭載された内燃機関の燃料噴射装置の概略構成を示す構成図である。図3は、図2中のピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータを有するインジェクタの構成を示す模式的断面図である。図4は、第1の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。図5は、第1の実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。

## 【0026】

本ピエゾアクチュエータ駆動回路1は複数スイッチング方式の回路構成におい

て、駆動制御回路 19 を、充電行程において目標充電量に応じて充電電流の大きさを制御する構成としたものであり、本ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 の説明に先立ち、ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 を有し構成されるコモンレール式の多気筒（例えば 4 気筒）ディーゼルエンジンの燃料噴射装置の全体構成について説明する。

#### 【0027】

図 2 に示すように、ディーゼルエンジンの気筒数分のインジェクタ 4 が各気筒に対応して設けられ（図 2 ではインジェクタ 4 は 1 つのみ図示）いる。このインジェクタ 4 は、供給ライン 55 を介して連通する共通のコモンレール 54 から燃料の供給を受ける。このインジェクタ 4 から各気筒の燃焼室内に噴射される燃料は、コモンレール 54 内の燃料圧力（以下、コモンレール圧力）に略等しい噴射圧力で噴射するようになっている。コモンレール 54 には燃料タンク 51 の燃料が高圧サプライポンプ 53 により圧送されて高圧で蓄えられる。また、コモンレール 54 からインジェクタ 4 に供給された燃料は、上記燃焼室への噴射用の他、インジェクタ 4 の制御油圧等としても用いられ、インジェクタ 4 から低圧のドレインライン 56 を経て燃料タンク 51 に還流するようになっている。

#### 【0028】

圧力検出手段である圧力センサ 57 は、コモンレール 54 に設けられてコモンレール圧力を検出する。そして、その検出結果に基づいて ECU 3 が調量弁 52 を制御してコモンレール 54 への燃料の圧送量を調整する。さらに、ECU 3 は、このコモンレール圧力を、他のセンサ入力等によって検出された運転条件に応じた適正な噴射圧となるように制御する。また、ECU 3 はクランク角度等の検出信号に基づいて燃料の噴射時期や噴射量を演算し、これに応じてインジェクタ 4 の開弁と閉弁とを切換え、インジェクタ 4 から所定の期間、燃料を噴射せしめる。

#### 【0029】

図 3 に示すように、インジェクタ 4 は、略棒状体であって、図中下側部分がエンジンの燃焼室壁（図示せず）を貫通して燃焼室内に突出するように取り付けられている。インジェクタ 4 は下側から順にノズル部 4a、背圧制御部 4b、ピエ

ゾアクチュエータ 4 c となっている。

### 【0030】

ノズル部 4 a の本体 4 0 4 内にニードル 4 2 1 がその後端部にて摺動自在に保持されており、ニードル 4 2 1 はノズル本体 4 0 4 内の先端部に形成された環状シート 4 0 4 1 に着座または離座する。ニードル 4 2 1 の先端部の外周空間 4 0 5 には高压通路 4 0 1 を介してコモンレール 5 4 から高压燃料が導入され、ニードル 4 2 1 のリフト時に噴孔 4 0 3 から燃料が噴射される。ニードル 4 2 1 にはその環状段面 4 2 1 1 に前記高压通路 4 0 1 からの燃料圧がリフト方向（上向き）に作用している。ニードル 4 2 1 の後方には高压通路 4 0 1 からインオリフィス 4 0 7 を介して制御油としての燃料が導入されており、ニードル 4 2 1 の背圧を発生する背圧室 4 0 6 が形成される。この背圧は、背圧室 4 0 6 に配設されたスプリング 4 2 2 とともにニードル 4 2 1 の後端面 4 2 1 2 に着座方向（下向き）に作用する。上記背圧は背圧制御部 4 b で切り替えられる。

### 【0031】

背圧制御部 4 b は、ピエゾスタック 7 を備えたピエゾアクチュエータ 4 c により駆動される。背圧室 4 0 6 はアウトオリフィス 4 0 9 を介して常時、背圧制御部 4 b の弁室 4 1 0 と連通している。弁室 4 1 0 は天井面 4 1 0 1 が上向きの円錐状に形成されており、天井面 4 1 0 1 の最上部で低压室 4 1 1 とつながっている。低压室 4 1 1 はドレーンライン 5 6 に通じる低压通路 4 0 2 と連通している。弁室 4 1 0 の底面 4 1 0 2 には高压通路 4 0 1 から分岐する高压制御通路 4 0 8 が開口している。弁室 4 1 0 内には、下側部分を水平にカットしたボール 4 2 3 が配設されている。ボール 4 2 3 は上下動可能な弁体であり、下降時には、上記カット面で弁座としての弁室底面（以下、高压側シートという）4 1 0 2 に着座し弁室 4 1 0 を高压制御通路 4 0 8 と遮断し、上昇時には弁座としての上記天井面（以下、低压側シートという）4 1 0 1 に着座し弁室 4 1 0 を低压室 4 1 1 から遮断する。これにより、ボール 4 2 3 下降時には背圧室 4 1 0 がアウトオリフィス 4 0 9、弁室 4 1 0 を経て低压室 4 1 1 と連通し、ニードル 4 2 1 の背圧が低下してニードル 4 2 1 がリフトする。一方、ボール 4 2 3 の上昇時には背圧室 4 0 6 が低压室 4 1 1 と遮断されて高压通路 4 0 1 のみと連通し、ニードル 4

21の背圧が上昇してノズルニードル421が着座する。ボール423はピエゾアクチュエータ4cにより押圧駆動される。

#### 【0032】

ピエゾアクチュエータ4cは、低圧室411の上方に上下方向に形成された縦穴412に径の異なる2つのピストン424、425が摺動自在に保持され、上側の大径のピストン425の上方にピエゾスタック7が上下方向を伸縮方向として配設されている。

#### 【0033】

大径ピストン425はその下方に設けられたスプリング426によりピエゾスタック7と当接状態を維持しており、ピエゾスタック7の伸縮量と同じだけ上下方向に変位するようになっている。

#### 【0034】

ボール423と対向する下側の小径ピストン424と大径ピストン425と縦穴412とで画された空間には燃料が充填されて変位拡大室413が形成されており、ピエゾスタック7の伸長で大径ピストン425が下方変位して変位拡大室413の燃料を押圧すると、その押圧力が変位拡大室413の燃料を介して小径ピストン424に伝えられる。ここで、小径ピストン424は大径ピストン425よりも小径としているので、ピエゾスタック7の伸長量が拡大されて小径ピストン424の変位に変換される。

#### 【0035】

変位拡大室413は常時十分な燃料が満たされるように図示しないチェック弁を介して低圧通路402と通じている。チェック弁は低圧通路402から変位拡大室413に向かう方向を順方向として設けられており、ピエゾスタック7の伸長により大径ピストン425が押圧された時に閉じて燃料を変位拡大室413に閉じ込めるようになっている。

#### 【0036】

燃料噴射時には、まず、ピエゾスタック7が充電されると、ピエゾスタック7が伸長する。このピエゾスタック7の伸長により、小径ピストン424が下降してボール423を押し下げる。このとき、ボール423が低圧側シート4101

からリフトするとともに高圧側シート 4102 に着座して背圧室 406 が低圧通路 402 と連通するので、背圧室 406 の燃料圧が低下する。そして、ニードル 421 に離座方向に作用する力の方が着座方向に作用する力よりも優勢となって、ニードル 421 がリフトして燃料噴射が開始される。

#### 【0037】

噴射停止は、反対にピエゾスタック 7 を放電させると、ピエゾスタック 7 が縮小し、ボール 423 への押し下げ力を解除する。このとき、弁室 410 内は低圧となっており、またボール 423 の底面には高圧制御通路 408 から高圧の燃料圧力が作用しているから、ボール 423 には全体としては上向きの燃料圧が作用している。そして、ボール 423 への押し下げ力の解除により、ボール 423 が高圧側シート 4102 からリフトするとともに再び低圧側シート 4101 に着座して弁室 410 の燃料圧力が上昇するため、ニードル 421 が着座し噴射が停止する。

#### 【0038】

次に、ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 について説明する。ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 は、車載のバッテリー 11、バッテリー 11 から数十～数百 V の直流電圧を発生する DC-DC コンバータ 12、およびその出力端に並列に接続されたバッファコンデンサ 13 により直流電源 10 を構成し、ピエゾスタック 7 の充電用の電圧を出力する。バッファコンデンサ 13 は比較的静電容量の大きなもので構成され、ピエゾスタック 7 への充電作動時にも略一定の電圧値を保つようになっている。他の気筒に配置されるピエゾスタック 7 は図 3 に示したピエゾスタック 7 と実質的に同じもので、残りの 3 つのインジェクタ 4 に 1 対 1 に対応して搭載される。

#### 【0039】

直流電源 10 のバッファコンデンサ 13 からピエゾスタック 7 にインダクタ 16 を介して通電する第 1 の通電経路 12a が設けてあり、第 1 の通電経路 12a には、バッファコンデンサ 13 とインダクタ 16 間にこれらと直列に第 1 のスイッチング素子 14 が介設されている。第 1 のスイッチング素子 14 は MOSFET で構成され、その寄生ダイオード 141 がバッファコンデンサ 113 の両端間

電圧に対して逆バイアスとなるように接続される。

【0040】

また、インダクタ16とピエゾスタック7は直流電源10および第1のスイッチング素子14をバイパスする第2の通電経路12bを形成しており、この第2の通電経路12bは、インダクタ16と第1のスイッチング素子14の接続中点に接続される第2のスイッチング素子15を有している。第2のスイッチング素子15もMOSFETで構成され、その寄生ダイオード151がバッファコンデンサ113の両端間電圧に対して逆バイアスとなるように接続される。

【0041】

通電経路12a、12bは各気筒のインジェクタ4に対応したピエゾスタック7のそれぞれに共通であり、駆動対象としての各インジェクタ4に対応したピエゾスタック7のそれぞれを選択できる構成となっている。

【0042】

ここで、第1のスイッチング素子14、インダクタ16、ピエゾスタック7、および電流検出用抵抗18は、図1に示すように直列に接続されており充電回路を構成している。また、第2のスイッチング素子15、インダクタ16、ピエゾスタック7、および電流検出用抵抗18は、図1に示すように直列に接続されており放電回路を構成している。

【0043】

スイッチング素子14、15の各ゲートには駆動制御回路19からそれぞれ制御信号が入力されている。そして、駆動制御回路19は、スイッチング素子14、15のゲートにはパルス状の制御信号が入力してスイッチング素子14、15をオンオフし、ピエゾスタック7の充電制御および放電制御を行うようになっている。

【0044】

駆動信号としての噴射信号は、「0」と「1」からなる二値信号で、燃料噴射をすべき期間に略対応して「1」となる。なお、噴射信号は、燃料噴射装置全体の制御を司るECU3から、駆動制御回路19へ入力されている。

【0045】

ピエゾスタック 7 の両端の一方にあるインダクタ 16 とピエゾスタック 7 の接続中点には、図 1 に示すように、バッファ回路 20 が接続されている。このバッファ回路 20 は、ピエゾスタック 7 に印加される印加電圧を比較的高いインピーダンスで受けるために設けられている。これにより、バッファ回路 20 は、ピエゾスタック 7 に供給されるエネルギーを略低下させることなく、ピエゾスタック 7 に加えられている印加電圧を出力する。電圧制御発振器としての VCO 回路 21 がバッファ回路 20 の出力側に接続されている。この VCO 回路 21 は、バッファ回路 20 の出力に比例した所定の周波数を出力する。ワンショット回路 22 が VCO 回路 21 の出力側に接続されており、その信号の立ち上がりで一定のパルス幅の信号する。

#### 【0046】

また、ピエゾスタック 7 の両端の他方にある電流検出用抵抗 18 とピエゾスタック 7 の接続中点には、図 1 に示すように、増幅回路 25 が接続されている。この増幅回路 25 は、電流検出用抵抗 18 で検出した信号を所定のレベルに増幅する。増幅回路 25 は、スイッチ回路 26 を介して積分回路 30 に接続している。スイッチ回路（第 3 のスイッチング素子）26 は MOSFET 等で構成されている。第 3 のスイッチング素子 26 のゲートにはワンショット回路 22 のパルス状の信号が入力され、増幅回路 25 の出力信号をワンショット回路 22 のパルス信号に応じてオンオフする。

#### 【0047】

積分回路 30 は、オペアンプ 31、積分抵抗 32、および積分コンデンサ 33 とから構成されている。オペアンプ 31 の非反転入力（+）側は、積分抵抗 32 が接続されるとともに、第 3 のスイッチング素子 26 がオンのときに増幅回路 25 の出力信号が入力される。なお、反転入力（-）側は接地されている。積分コンデンサ 33 は、オペアンプ 31 の非反転入力（+）側と出力側とに接続している。なお、スイッチ回路（第 4 のスイッチング素子）34 が積分コンデンサ 33 に並列接続されている。この第 4 のスイッチング素子 34 は駆動制御回路 19 からの信号に応じてオンオフされ、オンしたとき積分コンデンサ 33 の電荷をショートすることで積分値をリセットする。



## 【0048】

オペアンプ31の出力側は駆動制御回路19に接続している。駆動制御回路19は、所定のプログラムに応じて演算、処理するCPU191、プログラムやデータを格納するメモリ192、信号を入出力するIO回路193、および各種の検出手段によって検出されたアナログ信号をデジタル信号に変換するAD変換回路194とからなる。IO回路193には、駆動信号としての噴射信号が入力され、スイッチング素子14、15のゲートへの制御信号や、積分回路30の第4のスイッチング素子34へリセット信号を出力する。AD変換回路194は、目標充電エネルギーとしてのエネルギー制御信号の電圧や、積分回路30の出力電圧が入力される。

## 【0049】

ここで、バッファ回路20、VCO回路21、ワンショット回路22、増幅回路25、スイッチング素子26、34、および積分回路30は演算回路19aを構成している。

## 【0050】

以下、駆動制御回路19について、ピエゾスタック7の充電を行なう回路構成を中心に説明する。制御回路19は第1のスイッチング素子14のオン期間とオフ期間とを次のように設定し、第1のスイッチング素子14の制御信号を出力する。すなわち、オン期間は一定とするとともに、オフ期間は充電電流が0になると第1のスイッチング素子14をオンして終了し次のオン期間に入るように設定してある。第1のスイッチング素子14の制御信号はタイマ制御にて予め設定された時間の間は出力される。その結果として、予め設定された充電期間において、この時間に応じた回数で第1のスイッチング素子14のオンオフが繰り返される(図5参照)。ここで、図5のタイムチャートにおいて、(a)は駆動信号としての噴射信号、(b)は充電時間、(c)は第1のスイッチング素子のオンオフ特性、(d)はピエゾスタック7に印加される充電電圧、(e)はピエゾスタック7へ流れる充電電流、(f)はVCO回路21で出力される出力特性、(g)はワンショット回路22で出力されるパルス信号、(h)は積分回路30の出力特性である。なお、(i)および(j)はそれぞれピエゾスタック7の充電電

力、piezostack 7 に充電された充電エネルギーの過渡特性を示し、オシロ等の計測器を用いて計測した。なお、(b) に示す充電時間、(c) に示すオン期間、(e) に示すオンオフ 1 周期における充電電流のピーク値、(f) に示す充電電圧に比例した周波数の周期、(g) に示すパルス信号のパルス幅を、それぞれ  $T_t$ 、 $T_{on}$ 、 $I_p$ 、 $\tau_v$ 、 $T_i$  で表す。

#### 【0051】

なお、充電時間  $T_t$  は駆動制御回路 19 のメモリ 193 に格納され、目標充電エネルギーに基いて予め設定された所定時間である。例えば、インジェクタ 4 から噴射される燃料噴射量等の要求される燃料噴射特性に応じて決定される最適の時間であることが好ましい。

#### 【0052】

図 5 (e) の充電電流の経時変化を示すように、第 1 のスイッチング素子 14 のオン期間には、第 1 の通電経路 12 a に、バッファコンデンサ 13 からインダクタ 16 を介して piezostack 7 に漸増する充電電流が流れる。そして第 1 のスイッチング素子 14 のオフ期間には、インダクタ 16 に発生する誘導起電力が第 2 の寄生ダイオード 151 に対し順バイアスとなり、第 2 の通電経路 12 b に、フライホイール作用により漸減する充電電流が流れる。ここで、第 1 のスイッチング素子 14 のオンオフ周波数に比してインダクタ 16 および piezostack 7 を含む回路の共振周波数は十分に高く、波形は三角形とみなせる。オンオフ 1 周期における充電電流のピーク値 (ピーク電流)  $I_p$  は、オン期間の終期における電流であって、直流電源 10 の出力電圧すなわちバッファコンデンサ 13 の両端間電圧を  $V_{dc-dc}$ 、piezostack 電圧を  $V_p$ 、オン期間の長さを  $T_{on}$ 、インダクタ 16 のインダクタンスを  $L$  として、 $I_p = (V_{dc-dc} - V_p) \times T_{on} / L$  となる。この式中、直流電源出力電圧  $V_{DC-DC}$  は前記のごとく一定とみなせる。

#### 【0053】

図 5 (d)、図 5 (e) および図 5 (j) の充電電圧、充電電流および充電エネルギーの各特性に示すように、piezostack 電圧  $V_p$  は、piezostack 7 の充電を開始する時の初期値が 0 で、時間の経過に従って漸増する経時プロファイ

ルを示すから、スイッチング素子 14 のオン期間にインダクタ 16 に印加される電圧 ( $V_{dc-dc}-V_p$ ) は、ピエゾスタック 7 の充電が進むにつれて漸次低くなる。これにより、インダクタ 16 の誘導起電力も漸次小さくなるから、オン期間における充電電流の勾配もピエゾスタック 7 の充電が進むにつれて小さくなる。本実施形態ではオン期間  $T_{on}$  を一定とすることで、充電電流は、三角波形をとりながら全体的にみてピエゾスタック電圧  $V_p$  とは逆に減少する経時プロファイルを示す。

#### 【0054】

ここで、ピエゾスタック電圧  $V_p$  はピエゾスタック 7 の静電容量に反比例するから、静電容量が増大したとすると、これはピエゾスタックの充電電圧  $V_p$  の上昇速度を抑制する方向に作用する。このピエゾスタック電圧  $V_p$  の上昇速度に対する抑制方向の作用は、スイッチング素子 14 のオン期間におけるインダクタ 16 への印加電圧の低下が緩和する方向に作用する。結果として、全体的にみた充電電流  $I_p$  の減少速度を抑制する方向に作用する。これはピエゾスタック 7 へ電荷供給速度を増大する方向、つまりピエゾスタックの充電電圧  $V_p$  の上昇速度を増加する方向に作用するから、温度等によりピエゾスタック 7 の静電容量の増大しても、ピエゾスタック電圧  $V_p$  の経時プロファイルはあまり変化しない。一方、ピエゾスタック電圧  $V_p$  がピエゾスタック 7 の静電容量の増大によって大きく変化しないことから、充電電流の経時プロファイルも余り変化しないことになる。

#### 【0055】

さらに、ピエゾスタック 7 の静電容量の増大によるピエゾスタック電圧  $V_p$ 、充電電流への小さな影響は次の性質を有している。すなわち、ピエゾスタック 7 への、充電による単位時間当たりのエネルギー供給量はピエゾスタックの充電電圧  $V_p$  と充電電流の積で表されるところ、ピエゾスタックの充電電圧  $V_p$  の上昇速度を抑制する方向は、単位時間当たりのエネルギー供給量を減少する方向に作用する。そして、充電電流の減少を緩和する方向は、単位時間当たりのエネルギー供給量を増加する方向に作用する。その結果、両者は互いに相殺する方向に作用している。したがって、単位時間当たりのエネルギー供給量が、環境温度の変動等に基

因したピエゾスタック 7 の静電容量の変動によらず、略一定とする。

【0056】

さらに、本実施形態では、図 1 に示すように、演算回路 19 a による所定の充電時間  $T_t$  でピエゾスタック 7 へ充電される充電エネルギーを算出する演算手段と、演算回路 19 a によって算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーとを比較し、次回充電における充電エネルギーを補正する駆動制御手段とを備えている。これにより、予め設定された一定充電時間に充電された充電エネルギー量と目標充電エネルギー量を比較し、次回充電行程にてその差に応じた補正を行なうことで、ピエゾスタック 7 の個体間バラツキ等の影響を受けにくくし、ピエゾスタック 7 に充電される充電エネルギー量を正確に制御することが可能である。

【0057】

なお、駆動制御手段は、ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 あるいは駆動制御回路 19 に具備されている場合に限らず、燃料噴射装置全体の制御を司る ECU 3 に具備されているものであってもよい。なお、以下本実施形態では、ピエゾアクチュエータ駆動回路 1 に具備されているものとする。

【0058】

ここで、本発明の演算手段と駆動制御手段とを備えたピエゾアクチュエータ駆動回路 1 が、充電量としての充電エネルギーを算出し、かつ算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーから次回充電での充電エネルギーを補正制御する制御処理を、図 4 に従って説明する。

【0059】

ステップ（以下、S と省略する）601 では、駆動制御回路 19 からリセット信号を出力して第 4 のスイッチング素子 34 をオンすると、積分回路 30 の積分値がリセットされ初期化される。その後、再び第 4 のスイッチング素子 34 をオフにすると、積分回路 30 は積分開始のための準備状態となり、S602 へ移行する。

【0060】

S602 では、駆動信号としての噴射信号が立ち上がって 1 レベルになると、充電時間  $T_t$  も 1 レベルとなり、同時に駆動制御回路 19 は第 1 のスイッチング

素子 14 をオンにする (図 5 (a) ~ (c) 参照)。このとき、第 1 のスイッチング素子 14 のオン動作によって、直流電源 10 のバッファコンデンサ 13 から第 1 のスイッチング素子 14、インダクタ 16 およびピエゾスタック 7 の第 1 の通電経路 12 a と、電流検出用抵抗 18 との回路に充電電流が流れる。この受電電流はインダクタ 16 の作用で時間とともに増加していく。

#### 【0061】

なお、ここで、充電時間  $T_t$  が経過するまで、演算回路 19 a の積分回路 30 によってピエゾスタック 7 へ流れる充電電流 (図 5 (e) 参照) と充電電圧 (図 5 (d) 参照) の積を時間積分した充電エネルギーが算出される (図 5 (h) 参照)。すなわち、ピエゾスタック 7 の両端間の印加電圧つまり充電電圧はバッファ回路 20 を介して VCO 回路 21 に入力される。そして、VCO 回路 21 は、その入力された電圧値に比例した周波数のパルス (詳しくは周期が  $\tau_v$ ) が出力する (図 5 (f) 参照)。出力された周期  $\tau_v$  のパルスはワンショット回路 22 に入力され、出力パルスの立ち上がりで一定のパルス幅  $T_i$  に変換され (図 5 (g) 参照)、第 3 のスイッチング素子 26 をオンオフする。第 3 のスイッチング素子 26 には、電流検出抵抗 18 で検出された充電電流の電流値が増幅回路 25 を介して入力されており、第 3 のスイッチング素子 26 がオンしている間、後段の積分回路 30 に入力される。この積分回路 30 は、ピエゾスタック 7 の充電電圧と充電電流の積である電力 (図 5 (i) 参照) を時間積分した充電エネルギー (図 5 (j) 参照) に相当する演算結果を出力する。そして積分回路 30 によって算出された充電エネルギーは駆動制御回路 19 の AD 変換回路 194 に入力される。

#### 【0062】

S603 では、予め設定されたオン期間  $T_{on}$  が経過したか否かを判定する。オン期間  $T_{on}$  が経過したならば、S604 へ移行する。逆に、オン期間  $T_{on}$  が経過していなければ、S602 へ移行して第 1 のスイッチング素子 14 のオン動作を継続する。

#### 【0063】

S604 では、S603 でオン期間  $T_{on}$  が経過した判断されると、駆動制御回路 19 は第 1 のスイッチング素子 14 をオフにする (図 5 (c) 参照)。この

とき、インダクタ 16 の作用により充電電流は、直流電源 10 および第 1 のスイッチング素子 14 をバイパスしてインダクタ 16 からピエゾスタック 7 の第 2 の通電回路 12 b、および電流検出用抵抗 18 と第 2 の寄生ダイオード 151 との回路に流れ続けて次第に減少していく。

#### 【0064】

S605では、充電時間  $T_t$  が経過したか否かを判定する。充電時間  $T_t$  が経過したならば、S607へ移行する。逆に、充電時間  $T_t$  が経過していなければ、S606へ移行する。

#### 【0065】

S606では、S605で充電時間  $T_t$  が経過していないと判断すると、充電行程を継続する。すなわち、S604にて第 1 のスイッチング素子 14 をオフすることで次第に減少していた充電電流の電流値が零になったか否かを判定する。充電電流の電流値が零ではない場合には、他の制御処理へ移行しない。充電電流の電流値が零になった時点で、S602へ移行し再び第 1 のスイッチング素子 14 をオンにする。

#### 【0066】

なお、以降充電時間  $T_t$  が経過するまでの間、第 1 のスイッチング素子 14 のオンオフ動作を繰り返してピエゾスタック 7 の充電が継続される。

#### 【0067】

S607では、S605にて充電時間  $T_t$  が経過したと判断されると、充電時間が 0 レベルとなり、予め決められた充電時間  $T_t$  の間充電が行なわれたので、駆動制御回路 19 は充電を終了する。そして、駆動制御回路 19 の AD 変換回路 194 に入力された演算結果である充電エネルギー量と目標充電エネルギー量としてのエネルギー制御信号値（詳しくはエネルギー制御信号の電圧値）とを比較し、その差分を判定する。すなわち充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいかな否かを判定する。充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいならば、S608へ移行する。逆に、充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいならば、S609へ移行する。

#### 【0068】

S608では、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと判断されると、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した第1のスイッチング素子14のオン時間補正值 $\Delta T_{on}$ 分だけオン時間 $T_{on}$ を短く設定し、次回充電行程での充電エネルギー量を減少させて、S610へ移行する。

#### 【0069】

S609では、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいと判断されると、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した第1のスイッチング素子14のオン時間補正值 $\Delta T_{on}$ 分だけオン時間 $T_{on}$ を長く設定し、次回充電行程での充電エネルギー量を増加させて、S610へ移行する。

#### 【0070】

S610では、S608またはS609の制御処理が終了して暫く後、積分回路30の第4のスイッチング素子34をオンにして積分コンデンサの電荷を放出し、積分結果をリセットしてから再び第4のスイッチング素子34をオフにして次回充電行程に備える。

#### 【0071】

以上説明した実施形態によれば、充電行程における一定充電時間に、第1のスイッチング素子14のオンオフを繰り返しながらピエゾスタック7を充電する多重スイッチング方式において、そのオン期間を予め設定された所定長さ $T_{on}$ の一定値にすることで、温度によるピエゾスタック7の静電容量変化の影響を受けにくくし、ピエゾスタック7への充電エネルギー値を略一定にすることができる。その結果、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することが可能である。さらに、その充電過程において演算回路19aによって充電エネルギーを算出し、その演算回路19aで算出した充電エネルギー値と目標充電エネルギー値とを比較し、その差に応じた充電エネルギーの補正方法として次回充電行程にてオン期間の所定長さ $T_{on}$ を見直すことで、オンオフ1周期における充電電流のピーク値 $I_p$ を補正することができるので、次回充電エネルギーを増減させて目標充電エネルギー値に合わせ込むことが可能である。したがって、予め設定された一定充電時間内に充電される充電エネルギー値を、ピエゾスタック7の個体間バラツキ等の影響に係らず、一定エネルギーの目

標値にさらに正確に制御することができる。

#### 【0072】

さらになお、以上説明した実施形態において、所定のオン期間  $T_{on}$  は、目標充電エネルギー量に基いて予め設定された所定期間であることが好ましい。所定のオン期間  $T_{on}$  が一定のある値であっても、充電過程において測定された充電エネルギー値と目標値との差分に応じて、次回以降の充電行程中に充電すべき充電エネルギーを目標値に近づけることは可能である。ここで、所定のオン期間の長さ  $T_{on}$  が目標充電エネルギーに基いて予め設定された一定値の場合には、次回以降、僅かな充電行程の繰り返しで目標とする一定エネルギーに正確に制御することができる。

#### 【0073】

##### (第2の実施形態)

以下、本発明を適用した他の実施形態を説明する。なお、以下の実施形態においては、第1の実施形態と同じもしくは均等の構成には同一の符号を付し、説明を繰り返さない。

#### 【0074】

第2の実施形態では、図6に示すように、第1の実施形態で説明した増幅回路25と第3のスイッチング素子26の接続中点から分岐して、駆動制御回路19のAD変換回路194に接続されている。図6は、本実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。図7は、本実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。なお、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示す特性図は、図5(a)～図5(j)と共通であり説明を省略する。

#### 【0075】

図6に示すように、電流検出用抵抗18の出力である充電電流の電流値は増幅回路25で増幅された後、第1の実施形態と同様に第3のスイッチング素子26を介して積分回路30へ入力されるが、それとは別に、駆動制御回路19のAD変換回路194へ入力される。これにより、予め設定された電流値（詳しくは、



充電電流のピーク値  $I_p$ ) に従って測定された 1 回目のオン期間の一定の長さ  $T_{on}$  を決定することができる。さらに、その後の所定の充電期間中は、測定されたオン期間  $T_{on}$  に基いてスイッチング素子 14 のオンオフが繰り返すことが可能である。

#### 【0076】

さらになお、充電過程において充電エネルギー値と目標値とを比較し、その差に応じた充電エネルギーの補正方法として、次回充電行程にてオンオフ 1 周期における充電電流のピーク値  $I_p$  を補正する場合、充電電流のピーク値  $I_p$  を、設定された電流値から補正した値に見直すことは、次回充電行程での測定結果となるオン期間の一定長さを補正することとなるので、第 1 の実施形態と同様に、一定充電時間内に充電される充電エネルギーを、目標値に正確に制御することができる。

#### 【0077】

図 7 に従って、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路 1 において、充電量としての充電エネルギーを算出し、かつ算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーから次回充電での充電エネルギーを補正制御する制御処理を説明する。なお、図 7 中の S601、S605、S606、S607、および S610 の各制御処理は第 1 の実施形態で説明したので、説明を省略する。

#### 【0078】

S601 の制御処理が終了すると、S701 では、駆動信号としての噴射信号が立ち上がって 1 レベルになると、第 1 の実施形態と同様に、駆動制御回路 19 は第 1 のスイッチング素子 14 をオンにする。このとき、第 1 のスイッチング素子 14 のオン動作によって、直流電源 10 のバッファコンデンサ 13 から第 1 のスイッチング素子 14、インダクタ 16 およびピエゾスタック 7 の第 1 の通電経路 12a と、電流検出用抵抗 18 との回路に充電電流が流れる。同時に、オン期間  $T_{on}$  の測定を開始する。充電電流はインダクタ 16 の作用で時間とともに増加していく。

#### 【0079】

S702 では、S701 にて第 1 のスイッチング素子 14 をオンすることで次第に増加していく充電電流が、予め設定された充電電流のピーク値  $I_p$  に到達し

たか否かを判定する。次第に増加していく充電電流値がピーク値  $I_p$  に到達していない場合には、S701へ移行して第1のスイッチング素子14のオン動作を継続する。逆に、次第に増加していく充電電流値がピーク値  $I_p$  に到達した場合には、S703へ移行する。

#### 【0080】

S703では、S702にて充電電流値がピーク値  $I_p$  に到達したと判断されると、直ちに第1のスイッチング素子14をオフにし、オン期間  $T_{on}$  の測定結果を駆動制御回路19内のメモリ192に記憶する。

#### 【0081】

ここで、S703にて第1のスイッチング素子14をオフすることで充電電流は、インダクタ16の作用により次第に減少していく。S605で充電時間  $T_t$  が経過していないと判断される場合は、充電行程を継続する。さらに、S606にて次第に減少していく充電電流の電流値が零になった場合には、直ちに、S704へ移行する。

#### 【0082】

S704では、S606にて充電電流の電流値が零になると、直ちに、第1のスイッチング素子14をオンし、S605へ移行して充電時間  $T_t$  が経過するまでの間、第1のスイッチング素子14のオンオフ動作を繰り返してピエゾスタック7の充電が継続される。なお、S605にて充電時間  $T_t$  が経過したと判断された場合は、第1の実施形態と同様に、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいのか否かの判定がなされる。

#### 【0083】

そして、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと判断されると、S708では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値  $I_p$  の補正分だけピーク値  $I_p$  を低く設定することで、オン期間  $T_{on}$  を短くし、結果として次回充電行程での充電エネルギー量を減少させて、S610へ移行する。逆に、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいと判断されると、S709では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値  $I_p$  の補正分だけピーク値  $I_p$  を高く設定するこ

とで、オン期間  $T_{on}$  を長くし、結果として次回充電行程での充電エネルギーを増加させて、S610へ移行する。

#### 【0084】

##### (第3の実施形態)

第3の実施形態では、予め設定した充電電流のピーク値  $I_p$  を、第2の実施形態の説明では1回目のオン期間の長さ  $T_{on}$  を測定するために用い、その長さ  $T_{on}$  に基いて第1のスイッチングのオンオフを繰り返したが、図8に示すように、充電期間中、予め設定した充電電流のピーク値  $I_p$  に基いて第1のスイッチングのオンオフを切替える。図8は、本実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。図9は、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。なお、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路1の電氣的構成は、図6と共通であり説明を省略する。ここで、図9のタイムチャートにおいて、(a)は駆動信号としての噴射信号、(b)は充電時間、(c)は第1のスイッチング素子のオンオフ特性、(d)はピエゾスタック7に印加される充電電圧、(e)はピエゾスタック7へ流れる充電電流、(f)はVCO回路21で出力される出力特性、(g)はワンショット回路22で出力されるパルス信号、(h)は積分回路30の出力特性である。

#### 【0085】

図8に従って、本実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路1において、充電量としての充電エネルギーを算出し、かつ算出された充電エネルギーと目標充電エネルギーから次回充電での充電エネルギーを補正制御する制御処理を説明する。なお、図8中のS601、S602、S605、S606、S607、およびS610の各制御処理は第1の実施形態で説明したので、説明を省略する。

#### 【0086】

S601の制御処理が終了すると、S602では、駆動信号としての噴射信号が立ち上がって1レベルになると、第1の実施形態と同様に、駆動制御回路19は第1のスイッチング素子14をオンにする。

#### 【0087】

S803では、S602にて第1のスイッチング素子14をオンすることで次第に増加していく充電電流が、予め設定された充電電流のピーク値  $I_p$  に到達したか否かを判定する。次第に増加していく充電電流値がピーク値  $I_p$  に到達していない場合には、S602へ戻って第1のスイッチング素子14のオン動作を継続する。逆に、次第に増加していく充電電流値がピーク値  $I_p$  に到達した場合には、S804へ移行する。

#### 【0088】

S804では、S803で充電電流値がピーク値  $I_p$  に到達したと判断されると、駆動制御回路19は第1のスイッチング素子14をオフにする。

#### 【0089】

ここで、S804にて第1のスイッチング素子14をオフすることで充電電流は、インダクタ16の作用により次第に減少していく。S605で充電時間  $T_t$  が経過していないと判断される場合は、充電行程を継続する。さらに、S606にて次第に減少していく充電電流の電流値が零になった場合には、直ちに、S602へ移行し再び第1のスイッチング素子14をオンする。

#### 【0090】

なお、以降充電時間  $T_t$  が経過するまでの間、第1のスイッチング素子14のオンオフ動作を繰り返してピエゾスタック7の充電が継続される。駆動制御回路19は、充電期間中、予め設定した充電電流のピーク値  $I_p$  に基いて第1のスイッチングのオンオフを切替えるので、充電期間  $T_t$  の間、ピーク値  $I_p$  は一定である（図9（e）参照）ある。図9（c）中に示すオン期間  $T_{on n}$  において、1回目のオン期間  $T_{on 1}$ 、2回目のオン期間  $T_{on 2}$ 、3回目のオン期間  $T_{on 3}$  の関係は、 $T_{on 1} < T_{on 2} < T_{on 3}$  となる。

#### 【0091】

そして、S605にて充電時間  $T_t$  が経過したと判断された場合は、第1の実施形態と同様に、S607にて充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいかな否かの判定がなされる。

#### 【0092】

そして、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より大きいと判断されると、S808では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値 $I_p$ の補正分だけピーク値 $I_p$ を低く設定し、結果として次回充電行程での充電エネルギー量を減少させて、S610へ移行する。逆に、S607で充電エネルギー値がエネルギー制御信号値より小さいと判断されると、S809では、その差に従って駆動制御回路19内に予め設定した充電電流のピーク値 $I_p$ の補正分だけピーク値 $I_p$ を高く設定し、結果として次回充電行程での充電エネルギー量を増加させて、S610へ移行する。

### 【0093】

以上説明した実施形態によれば、充電過程において充電エネルギー値と目標値とを比較し、その差に応じた充電エネルギーの補正方法として、次回充電行程にてオンオフ1周期における充電電流のピーク値 $I_p$ を、設定された電流値から補正した値に見直すので、予め設定された一定充電時間 $T_t$ 内に充電される充電エネルギーを、一定エネルギーの目標値に正確に制御することができる。

### 【図面の簡単な説明】

#### 【図1】

本発明の第1の実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。

#### 【図2】

図1に示すピエゾアクチュエータ駆動回路を適用し、ピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータが搭載された内燃機関の燃料噴射装置の概略構成を示す構成図である。

#### 【図3】

図2中のピエゾアクチュエータ駆動回路により駆動されるピエゾアクチュエータを有するインジェクタの構成を示す模式的断面図である。

#### 【図4】

第1の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。

#### 【図5】

第1の実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。

【図6】

第2の実施形態のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。

【図7】

第2の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。

【図8】

第3の実施形態に係る充電量を算出し、かつ算出された充電量と目標充電量から次回充電における充電量を補正する制御処理を示すフローチャートである。

【図9】

第3の実施形態に係るピエゾアクチュエータ駆動回路の各部の作動を示すタイムチャートである。

【図10】

従来のピエゾアクチュエータ駆動回路の電氣的構成を表す回路図である。

【図11】

図10のピエゾアクチュエータ駆動回路の作動を説明するグラフであって、図10(a)、図10(b)、図10(c)はそれぞれピエゾアクチュエータのピエゾスタックの静電容量が異なるピエゾアクチュエータ駆動回路の作動を示すグラフである。

【符号の説明】

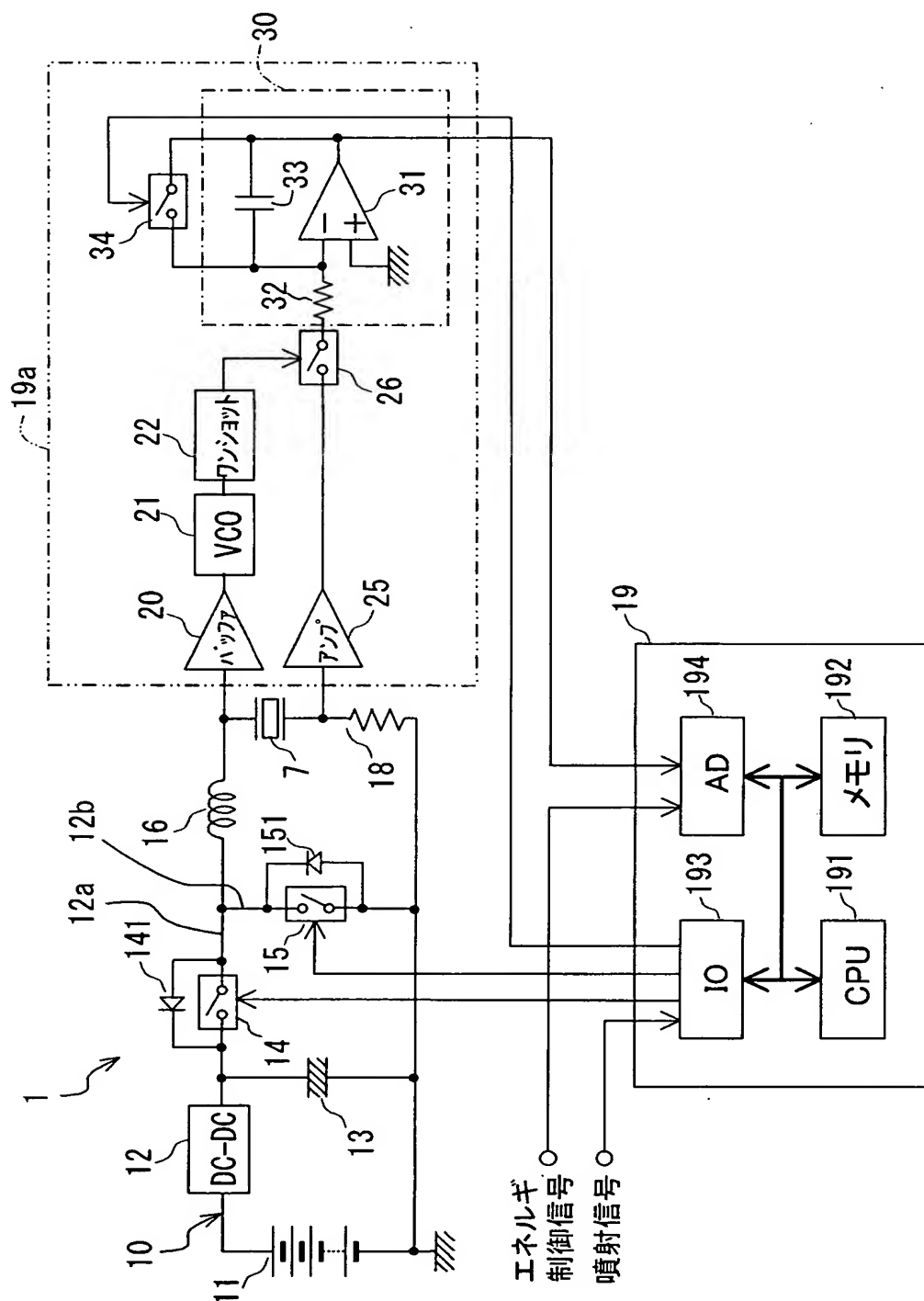
- 1 ピエゾアクチュエータ駆動回路
- 10 直流電源（充電手段）
- 11 バッテリ
- 12 DC-DCコンバータ
- 12a 第1の通電経路（充電手段）
- 12b 第2の通電経路（充電手段）
- 13 バッファコンデンサ

- 14 第1のスイッチング素子
- 15 第2のスイッチング素子
- 151 第2の寄生ダイオード (充電手段)
- 16 インダクタ
- 18 電流検出用抵抗
- 19 駆動制御回路 (駆動制御手段)
- 19a 演算回路 (演算手段)
- 20 バッファ回路
- 21 VCO回路
- 22 ワンショット回路
- 25 増幅回路
- 26 第3のスイッチング素子 (スイッチ回路)
- 30 積分回路
- 31 オペアンプ
- 32 積分抵抗
- 33 積分コンデンサ
- 34 第4のスイッチング素子 (スイッチ回路)
- 3 ECU
- 4 インジェクタ
- 4a ノズル部
- 4b 背圧制御部
- 4c ピエゾアクチュエータ

【書類名】

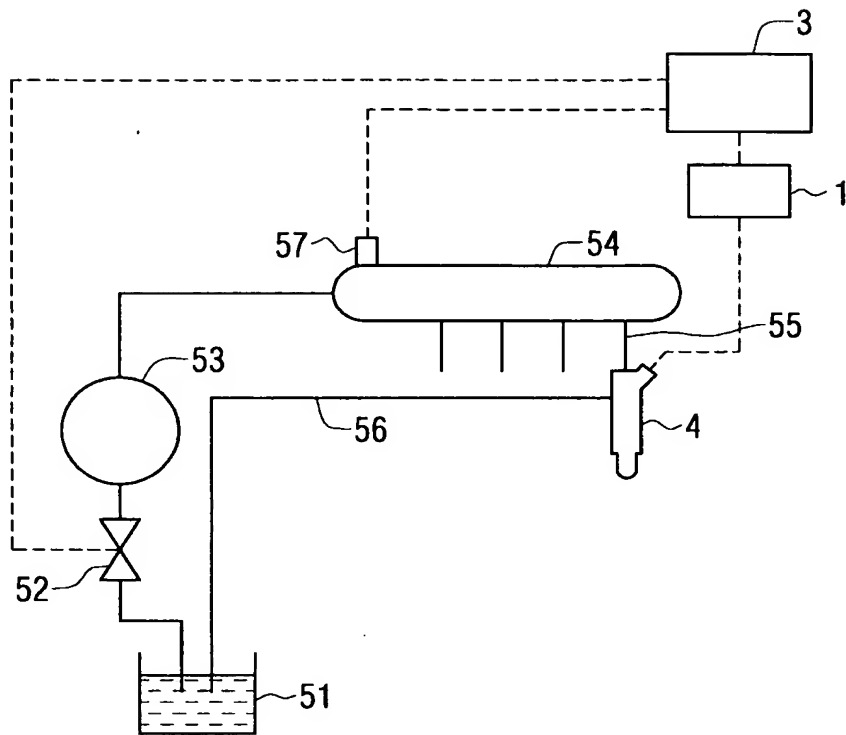
図面

【図 1】

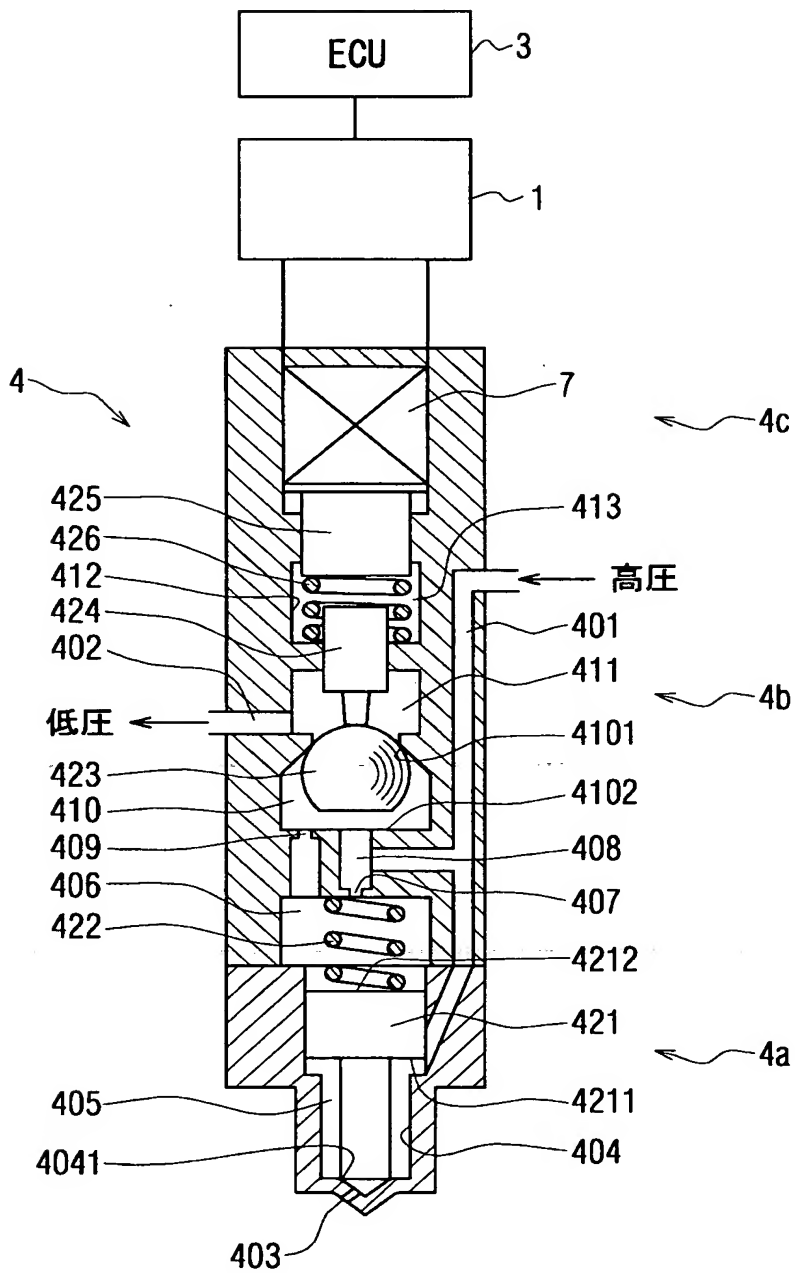




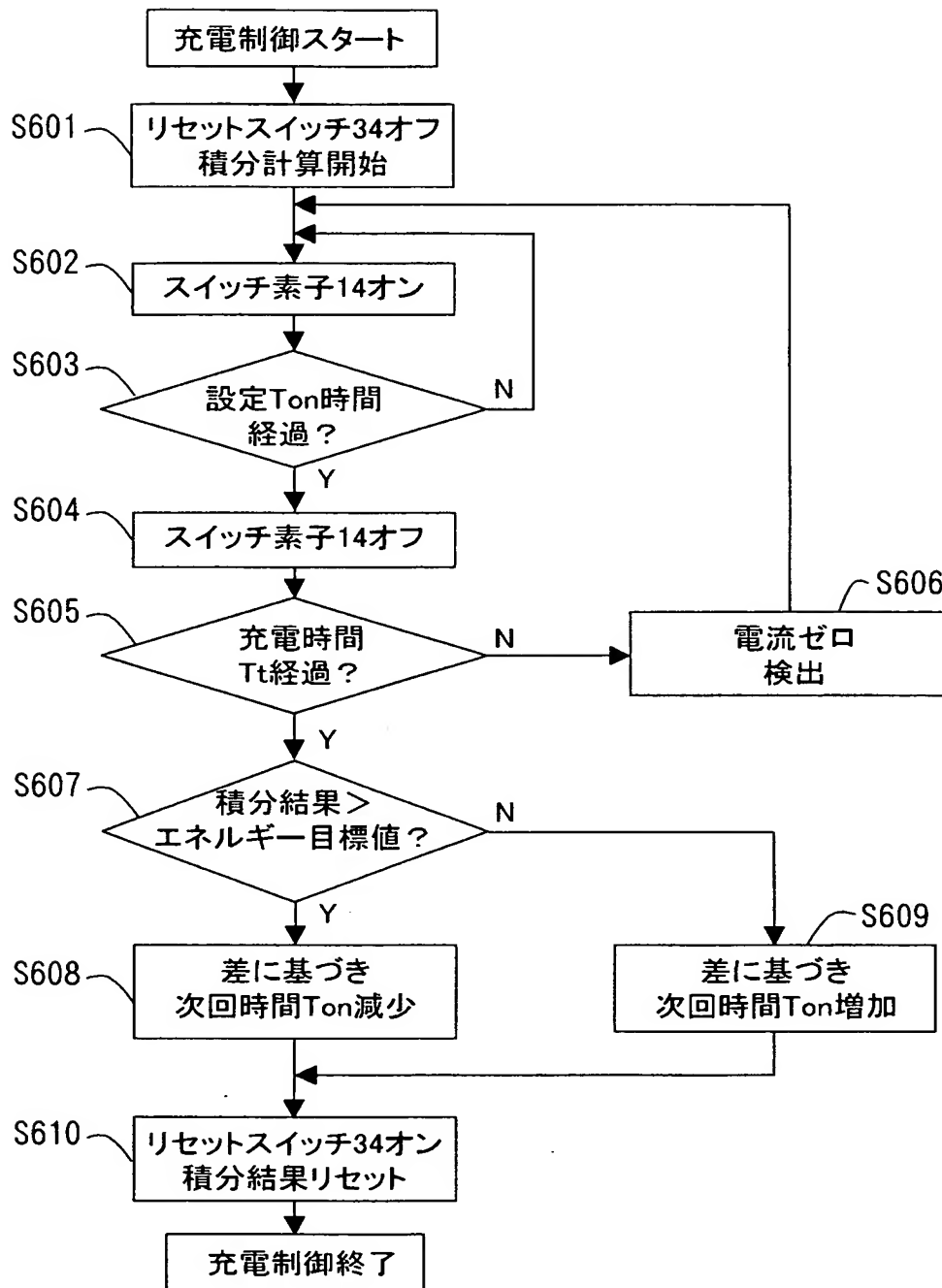
【図 2】



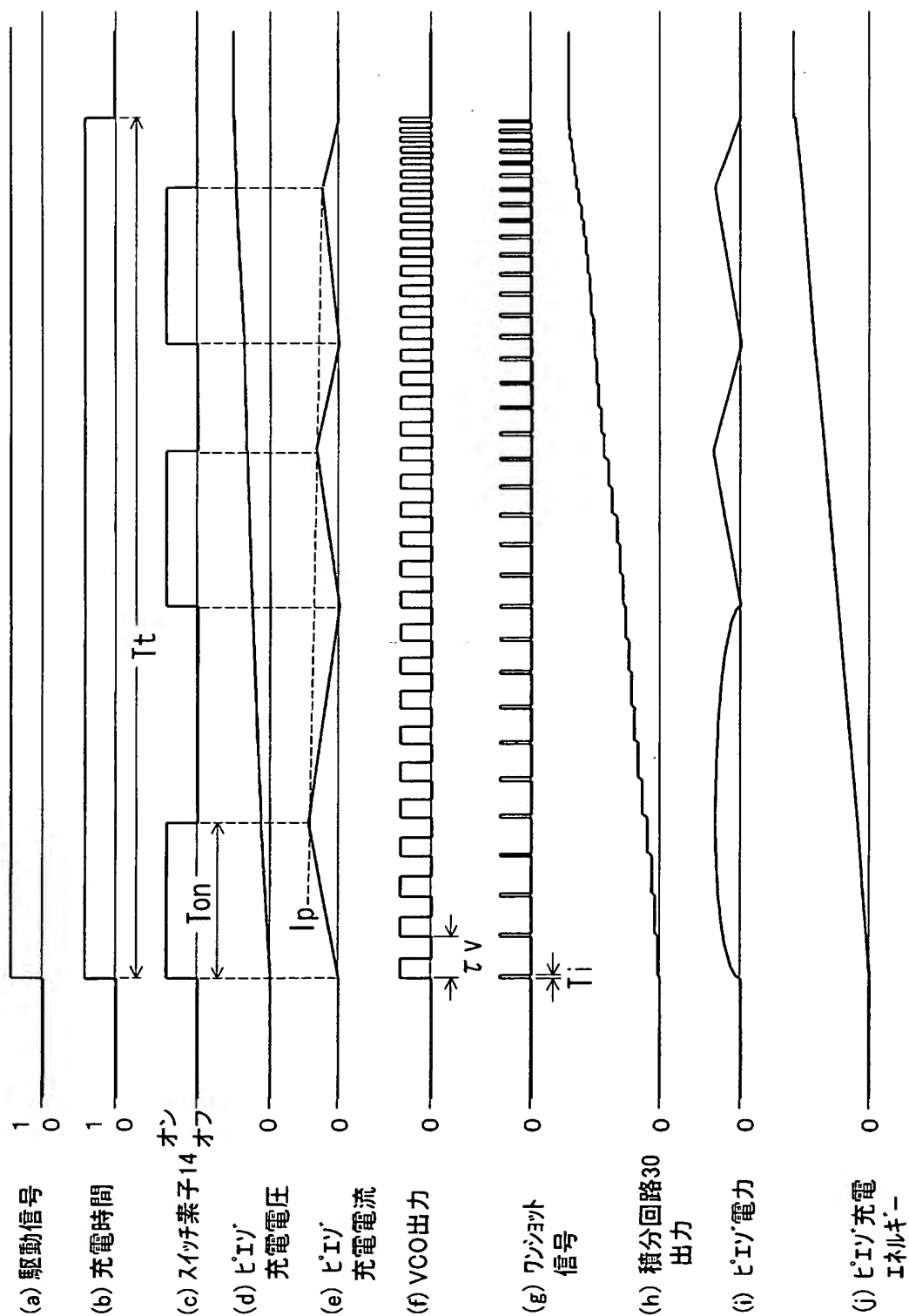
【図 3】



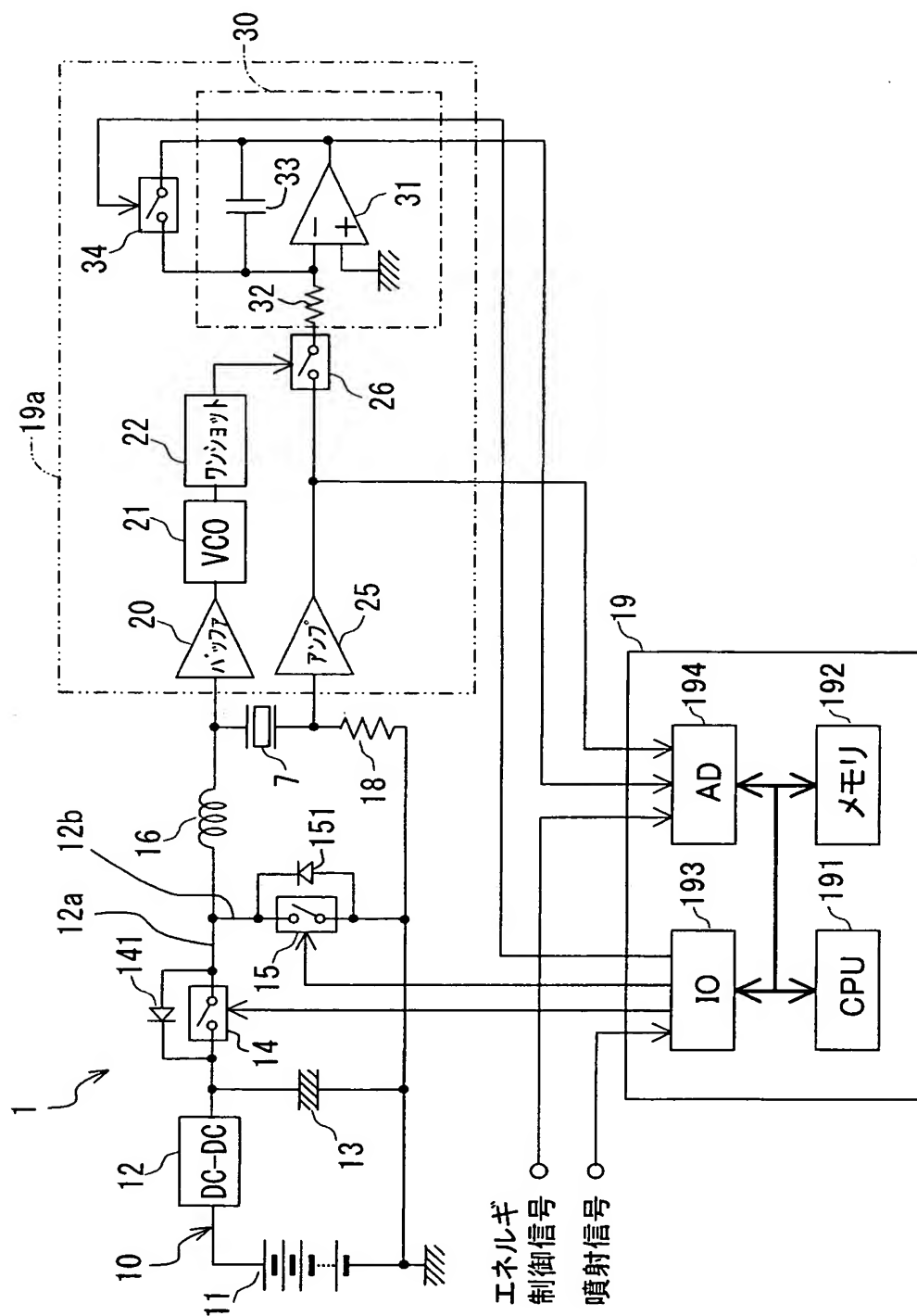
【図 4】



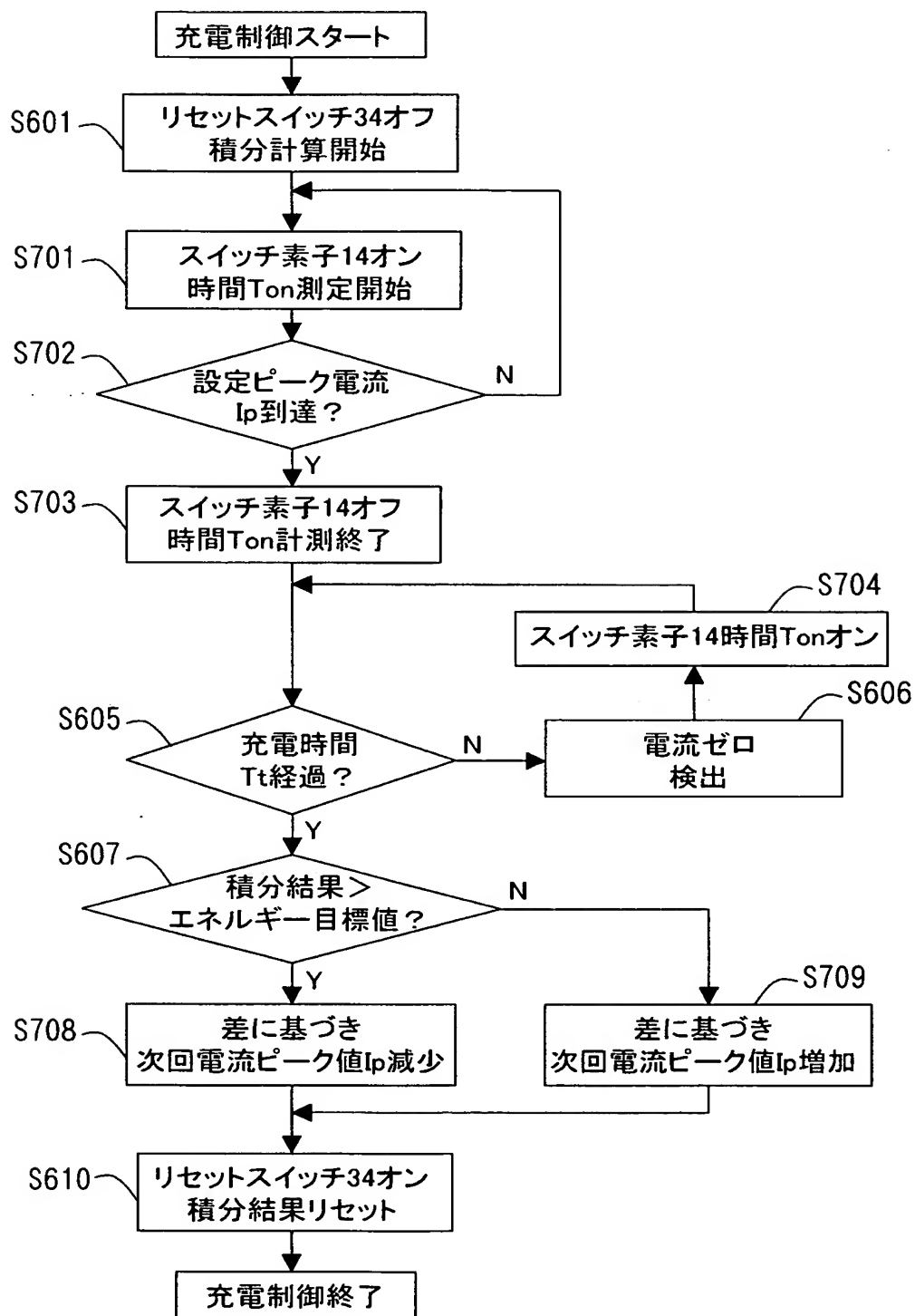
【図 5】



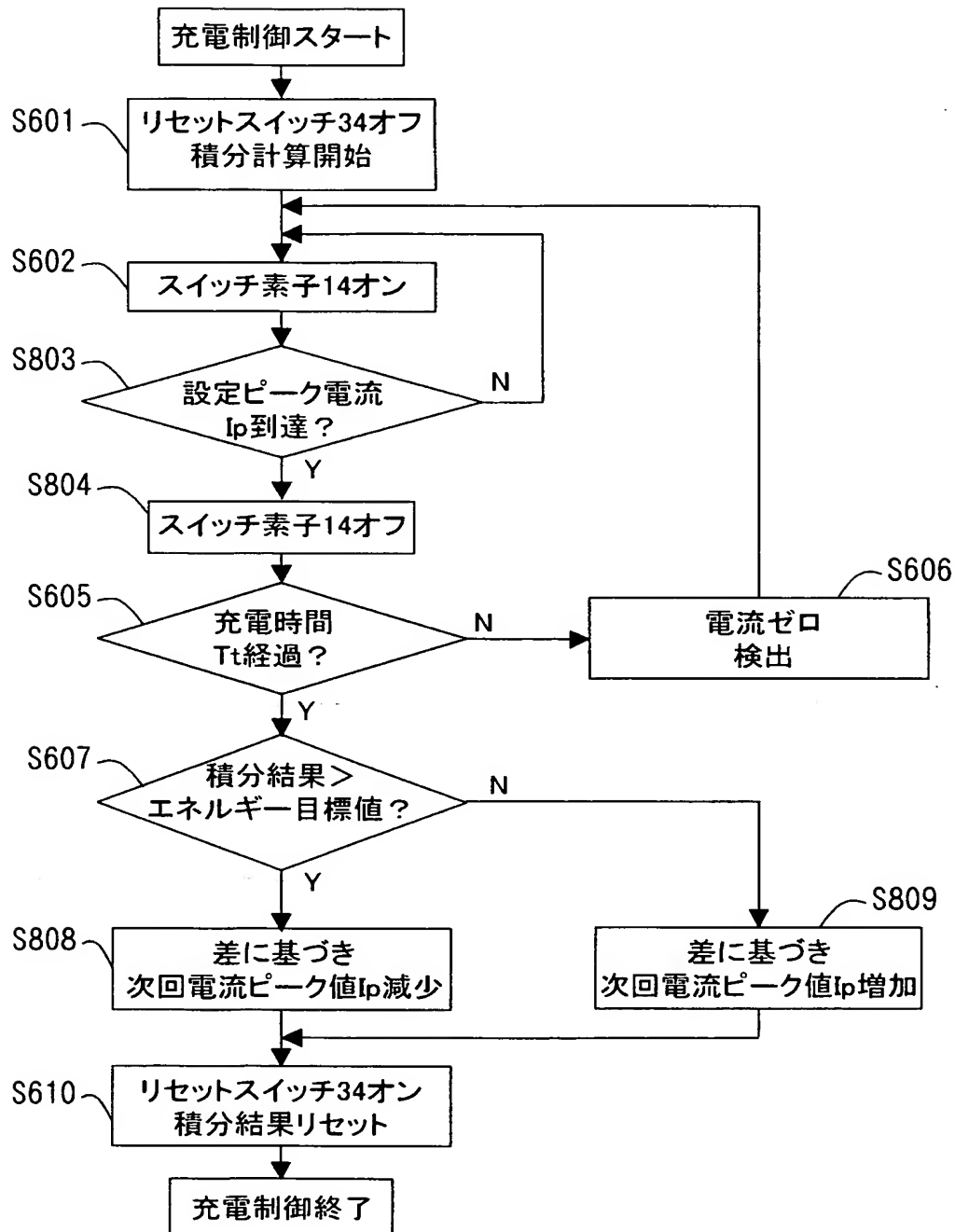
【圖 6】



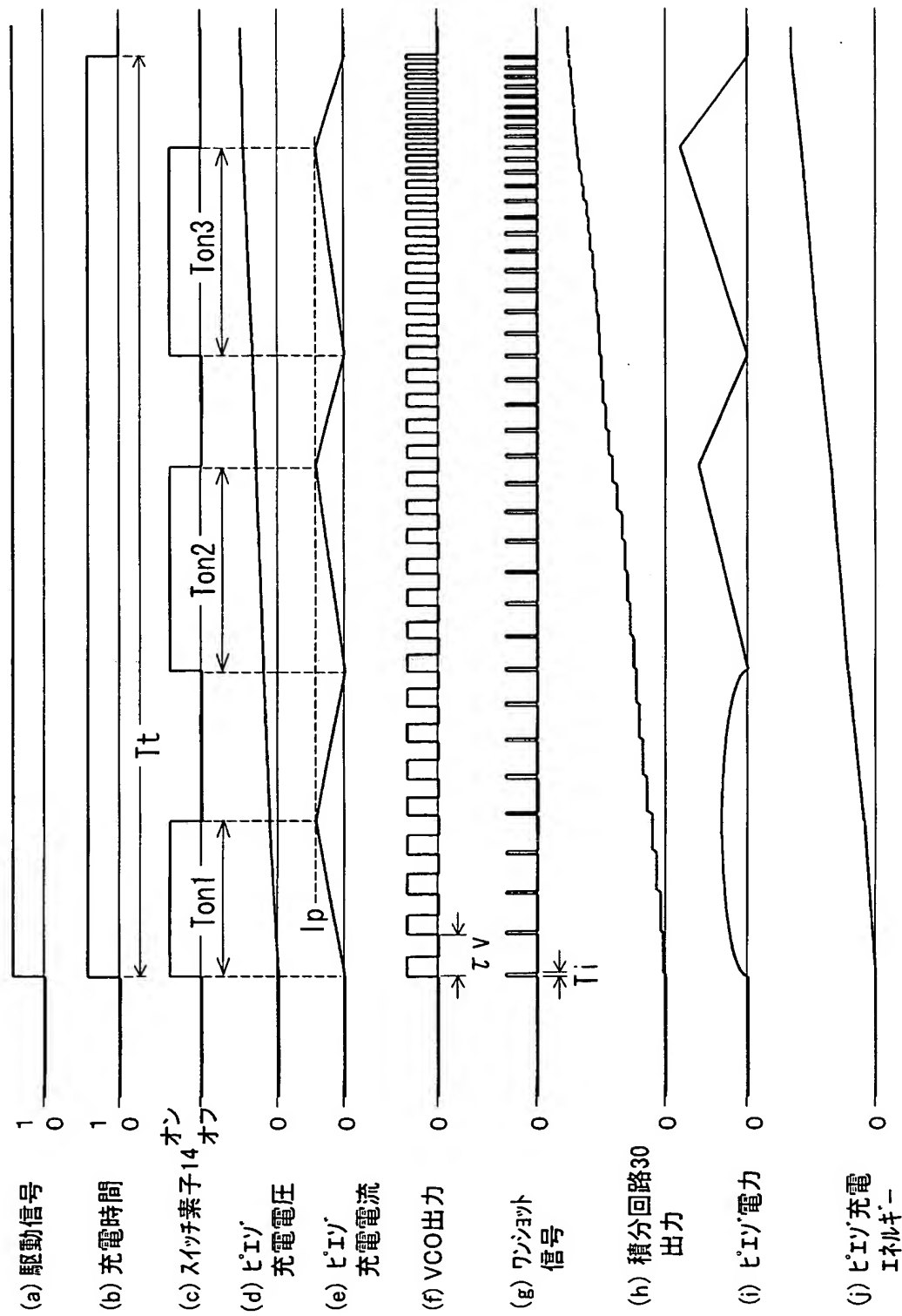
【図 7】



【図 8】

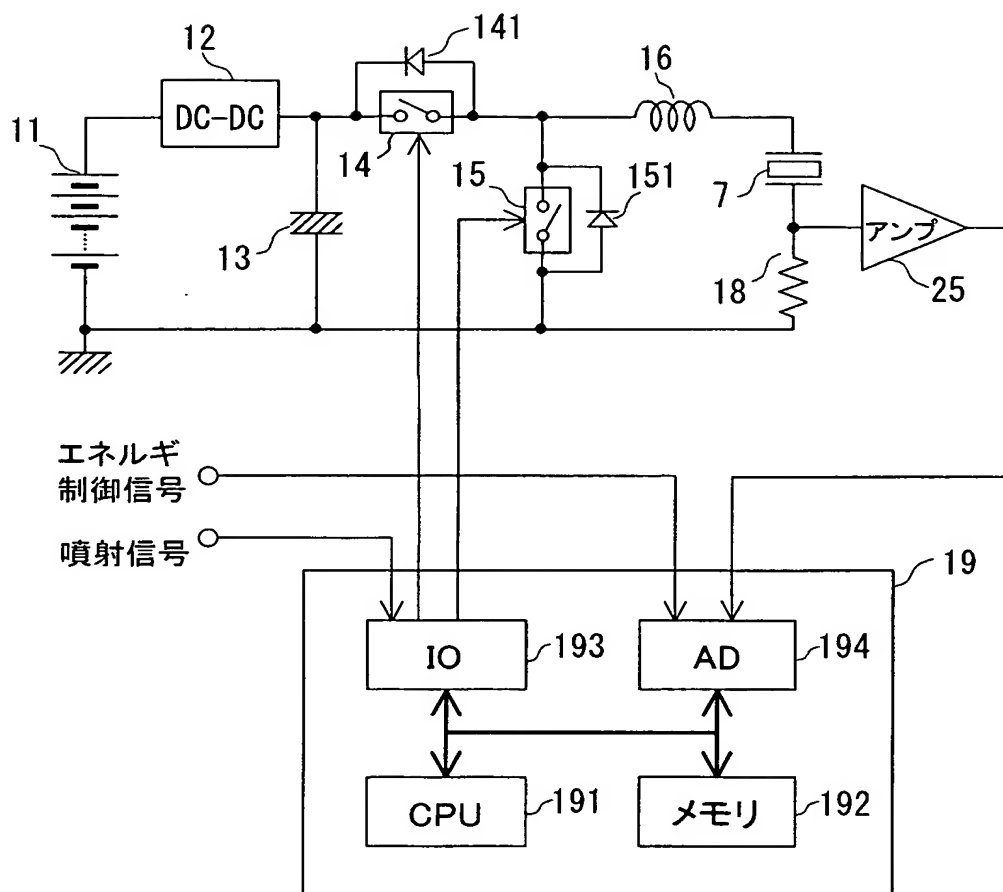


【図 9】

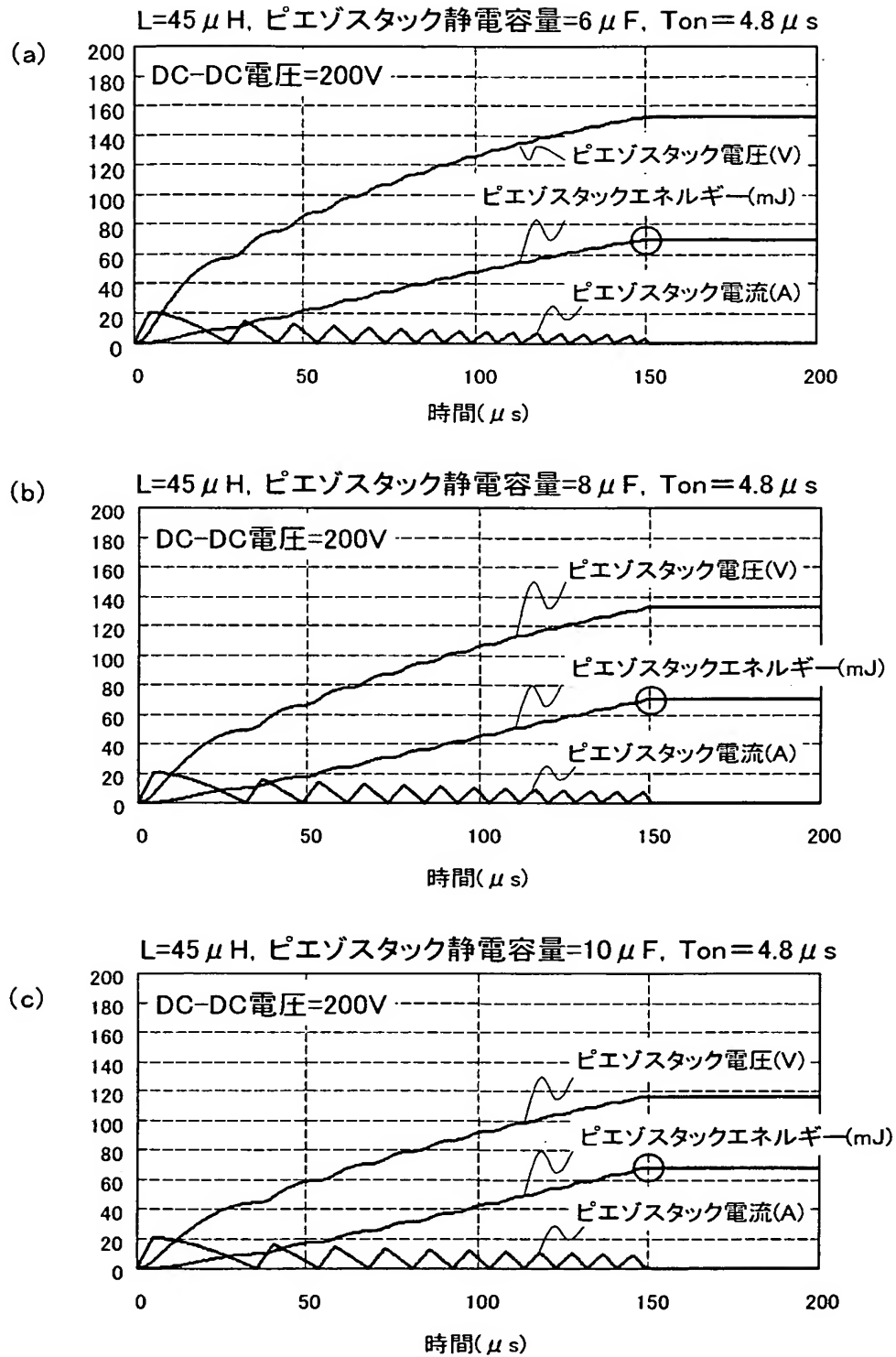




【図 10】



【図 11】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 個体間バラツキ等に係らず高精度にピエゾスタックを制御することができるピエゾアクチュエータ駆動回路を提供する。

【解決手段】 充放電することで駆動するピエゾスタック 7 を所定の充電期間  $T_t$  内に充電する充電手段 12 a、12 b と、充電手段 12 a、12 b によって所定の充電期間  $T_t$  に充電される充電量を算出する演算手段 19 a と、演算手段 19 a によって算出された充電量と目標充電量とを比較し、その差分に応じて次回充電行程における充電量を補正する駆動制御手段 19 とを備えている。なお、演算手段 19 a により算出された充電量は、ピエゾスタック 7 へ流れる充電電流と充電電圧とを充電行程中測定し、測定した充電電流と充電電圧の積を時間積分した充電エネルギーであることが好ましい。

【選択図】 図 1

特願 2 0 0 3 - 0 5 1 7 9 0

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[ 0 0 0 0 0 4 6 9 5 ]

1 . 変更年月日

1 9 9 0 年    8 月    7 日

[変更理由]

新規登録

住 所

愛知県西尾市下羽角町岩谷 1 4 番地

氏 名

株式会社日本自動車部品総合研究所

特願 2 0 0 3 - 0 5 1 7 9 0

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[ 0 0 0 0 0 4 2 6 0 ]

1 . 変更年月日

1 9 9 6 年 1 0 月 8 日

[変更理由]

名称変更

住 所

愛知県刈谷市昭和町 1 丁目 1 番地

氏 名

株式会社デンソー